

⑤ 日本国特許庁(JP)

⑥ 実用新案出願公開

⑦ 公開実用新案公報(U) 平3-19683

⑧ Int. Cl.⁴

識別記号

庁内整理番号

⑨ 公開 平成3年(1991)2月26日

B 25 J 13/06
B 23 P 19/04
B 25 J 8/10
15/08
17/02

Z 7828-3F
G 8708-3C
7828-3F
8611-9F
G 8611-3P

審査請求 未請求 請求項の数 1 (全2頁)

⑩ 考案の名称 組立作業ロボット

⑪ 実 願 平1-78358

⑫ 出 願 平1(1989)7月4日

⑬ 考 案 者 本 村 士 郎 兵庫県高砂市荒井町新浜2丁目1番1号 三菱重工業株式
会社高砂研究所内

⑭ 考 案 者 下 山 博 司 兵庫県高砂市荒井町新浜2丁目1番1号 三菱重工業株式
会社高砂研究所内

⑮ 出 願 人 三菱重工業株式会社 東京都千代田区丸の内2丁目5番1号

⑯ 代 理 人 弁理士 光石 英俊 外1名

⑰ 実用新案登録請求の範囲

多関節形のロボットであつて、

ロボットの手臂部とハンドとの間に取り付けられており直交3軸に平行な力と各軸回りのモーメントを検出する6軸力覚センサと、

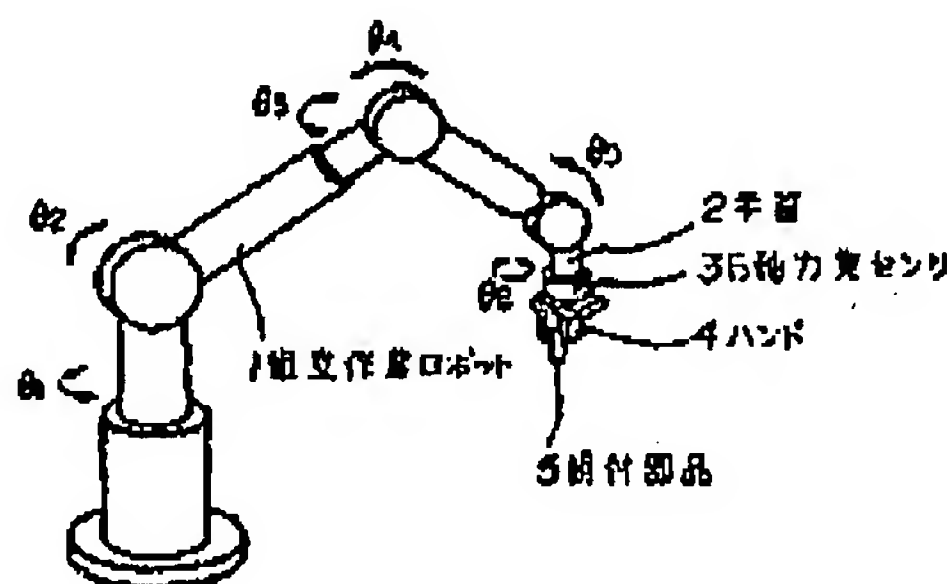
力制御によつて組付部品と被組付部品の相対的な並進位置ズレ及び角度ズレを能動的に修正すると同時に、位置制御によつて組付作業方向の自由度の制御を行う位置・力ハイブリッド制御部と、を有することを特徴とする組立作業ロボット。

図面の簡単な説明

第1図は本考案の実施例に係る組立ロボットを示す斜視図、第2図は実施例の制御部を示すブロック図、第3図は従来の組立ロボットを示す斜視図、第4図は従来の組立作業を示す説明図である。

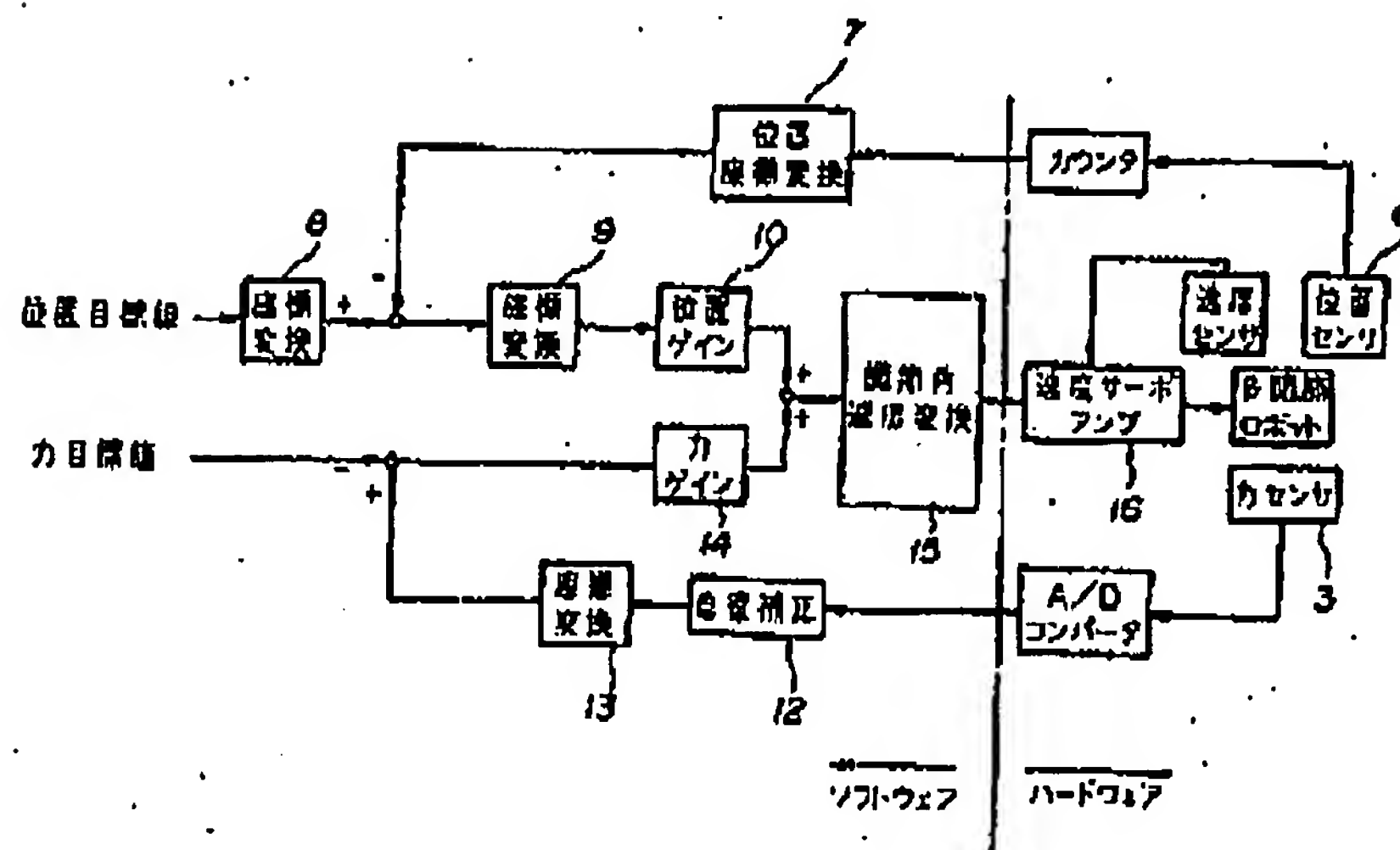
図面中、1……組立作業ロボット、2……手臂、3……6軸力覚センサ、4……ハンド、5……組付部品である。

第1図

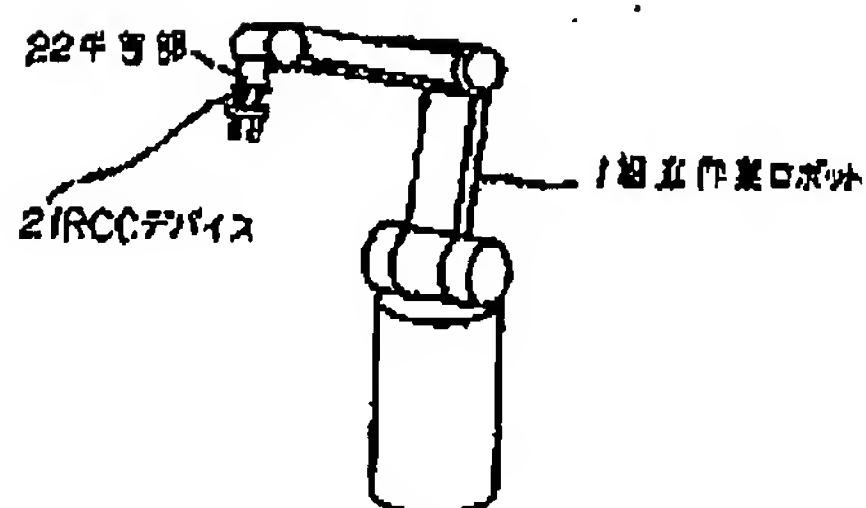


英附 平9-10888(2)

第 2 図



第 3 圖



・第 4 回

